

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局(43) 国際公開日  
2003年12月11日 (11.12.2003)

PCT

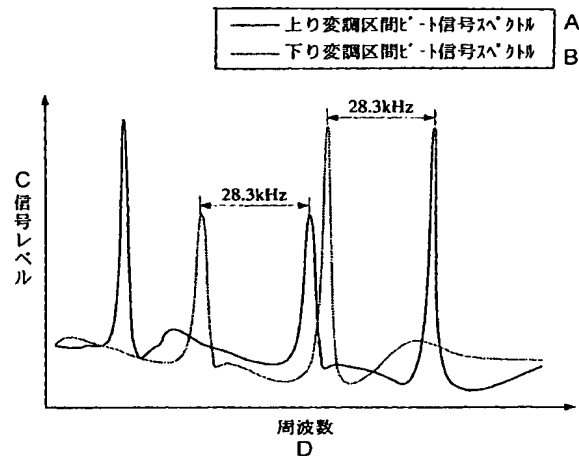
(10) 国際公開番号  
WO 03/102623 A1

- (51) 国際特許分類: G01S 13/34, 13/93 LTD.) [JP/JP]; 〒617-8555 京都府 長岡京市 天神2丁目 26番10号 Kyoto (JP).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP03/06373
- (22) 国際出願日: 2003年5月22日 (22.05.2003) (72) 発明者; および (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 中西 基 (NAKANISHI, Motoi) [JP/JP]; 〒617-8555 京都府 長岡京市 天神2丁目 26番10号 株式会社 村田製作所内 Kyoto (JP). 石井 徹 (ISHII, Toru) [JP/JP]; 〒617-8555 京都府 長岡京市 天神2丁目 26番10号 株式会社 村田製作所内 Kyoto (JP). 西村 哲 (NISHIMURA, Tetsu) [JP/JP]; 〒617-8555 京都府 長岡京市 天神2丁目 26番10号 株式会社 村田製作所内 Kyoto (JP).
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ: 特願2002-163349 2002年6月4日 (04.06.2002) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社 村田製作所 (MURATA MANUFACTURING CO.,

[続葉有]

(54) Title: RADAR

(54) 発明の名称: レーダ



A...UPLINK MODULATING SECTION BEAT SIGNAL SPECTRUM

B...DOWNLINK MODULATING SECTION BEAT SIGNAL SPECTRUM

C...SIGNAL LEVEL

D...FREQUENCY

(57) Abstract: An FM-CW radar for detecting the relative distance or speed of a target from the frequency of peaks caused by the same target and appearing in the frequency spectrum of a beat signal in the uplink modulating section and the downlink modulating section, wherein the moving speed of a mobile, e.g. a vehicle, mounting the radar is measured and the frequency difference of the peaks appearing in the frequency spectrum of the beat signal in the uplink modulating section and the downlink modulating section, corresponding to its stationary object, is counted back ward and then a pair corresponding to the frequency difference is extracted preferentially.

(57) 要約: 同一物標に起因して生じた、上り変調区間と下り変調区間におけるビート信号の周波数スペクトルに現れるそれぞれの突出部の周波数から物標の相対距離または相対速度を検知するFM-CWレーダにおいて、該レーダが搭載された車両等の移動体の移動速度を測定し、その静止物に対応した、上り変調区間と下り変調区間のビート信号の周波数スペクトル

[続葉有]



(81) 指定国 (国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:  
— 国際調査報告書

(84) 指定国 (広域): ARIPO 特許 (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

## 明細書

## レーダ

## 5 技術分野

この発明は、連続波を周波数変調した電波を送受信して物標の探知を行うレーダに関するものである。

## 背景技術

- 10 従来、例えば車載用レーダとして、ミリ波を利用したFM-CWレーダが開発されている。FM-CWレーダは、連続波(CW)を周波数変調(FM)した電波を送受信して物標の探知を行う。すなわち、周波数が次第に上昇する上り変調区間と、周波数が次第に下降する下り変調区間とを繰り返す送信信号を送信し、物標からの反射信号を含む受信信号を受信するようにし、送信信号と受信信号との周波数差の信号であるビート信号の周波数
- 15 スペクトルに基づいて物標の相対距離および相対速度を求めるものである。また、上記の動作を所定方位を向く1つのビームについて行い、そのビーム方位を順次変化させることによって、所定方位角範囲について分布する物標の方位を求める。

- 物標が単一である場合には、上り変調区間と下り変調区間において、物標からの反射波に基づくビート信号の周波数スペクトルにそれぞれ単一の突出部が生じる。従って、その
- 20 突出部のピーク周波数を、上り変調区間のビート信号の周波数（以下「アップビート周波数」という。）と下り変調区間のビート信号の周波数（以下「ダウンビート周波数」という。）とに基づいて、物標の相対距離および相対速度を求めることができる。

- ところが、探知範囲内に複数の物標が存在する場合には、同一ビームについて、上り変調区間と下り変調区間のそれぞれにおいて、周波数スペクトルに多数の突出部が生じる。
- 25 そのため、複数のアップビート周波数と複数のダウンビート周波数との組み合わせ（以下「ペアリング」という。）にミスが生じるおそれがあった。

また、車載用レーダとして用いる場合に、車両と静止物との判定が重要となる。

- そこで、①特開平7-98375には、車速と同じ相対速度の物標を静止物と判定するようにしたレーダが示されている。②特開平5-232214には、車速と同じ相対速度
- 30 でビート信号の周波数スペクトルが広がっているものを静止物と判定するレーダが示されている。③特開平11-211811には、ビート信号の周波数スペクトルに所定密度以上のピークが存在する時、連続路側物であるものと判定するようにしたレーダが示されている。また、④特開2000-147103には、過去の静止物位置データより静止物によるデータを推測するようにしたレーダが示されている。

ところが、本願発明者らによれば、このような従来のレーダには、次のような課題が有ることを見出した。

①②のレーダにおいては、ペアリングにミスが生じると静止物の検知ができず、静止物の方向の或る距離に動体が存在するものとして誤検知してしまう。

③のレーダにおいては、道路標識や何らかの支柱など、方位方向に狭い物標に対しては路側物として検知できない。

④のレーダにおいては、連続路側物等は、常に同じ位置（方位）からの反射信号強度が大きいという訳ではないため、履歴から抽出するのは容易ではない。

そこで、この発明の目的は、上述の問題を解消して、静止物の検知を容易且つ確実なものとし、ペアリングのミスも抑えるようにしたレーダを提供することにある。

#### 発明の開示

この発明は、周波数が次第に上昇する上り変調区間と、周波数が次第に下降する下り変調区間とが時間的に三角波状に繰り返し変化する送信信号を送信し、物標からの反射信号を含む受信信号を受信する送受信手段と、

前記送信信号と前記受信信号との周波数差の信号であるビート信号の周波数スペクトルに関するデータを求める周波数分析手段と、

同一物標に起因して生じた、前記上り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる第1突出部と、前記下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる第2突出部とのペアを抽出するペア抽出手段と、

該ペアをなす2つの突出部の周波数に基づいて、物標の相対距離・相対速度の少なくとも一方を検知する手段とを備えたレーダにおいて、

当該レーダ以外の手段により測定された、当該レーダが搭載された移動体の移動速度のデータを入力する手段を設け、

前記ペア抽出手段が、前記移動速度のデータに基づき、静止物に対応した、上り変調区間と下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部の周波数差を逆算するとともに、該周波数差に対応するペアを優先して抽出するようにしたことを特徴としている。

前記ペア抽出手段としては、第1突出部と第2突出部との信号強度の一致度を求め、一致度の高い組合せを優先してペアの抽出を行うこととし、前記静止物に対応した周波数差の関係となるペアについての信号強度の一致度に高い重みをつける。

また、この発明は、前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段を、第1突出部と第2突出部との方位の一致度を求め、一致度の高い組合せを優先してペアの抽出を行うこととし、静止物に対応した周波数差の関

係となるペアについての方位 致度に高い重みをつけるようにしたことを特徴としている。

また、この発明は、前記ペア抽出手段が、第1突出部と第2突出部との方位方向の信号強度プロファイルの相関度を求め、相関度の高い組合せを優先してペアの抽出を行うこと  
5 とし、静止物に対応する周波数差の関係となるペアについての相関度に高い重みをつけるようにしたことを特徴としている。

また、この発明は、静止物に対応した周波数差の関係となるペアが、方位方向または距離方向に所定数連続する場合に、それらを連続静止物と判定する手段を設けたことを特徴としている。

10 また、この発明は、前記連続静止物の存在領域に、静止物に対応した周波数差の関係となるペアを検知したとき、そのペアの抽出が誤りであるものとして判定する手段を設けたことを特徴としている。

また、この発明は、前記連続静止物より遠方に検知した物標に関しては、その検知結果を出力しないようにする手段を設けたことを特徴としている。

#### 図面の簡単な説明

第1図は、レーダの構成を示すブロック図である。

第2図は、同レーダの上り変調区間と下り変調区間に生じるビート信号の周波数差の例を示す図である。

20 第3図は、自車両前方に存在する各種物標の例を示す図である。

第4図は、上り変調区間と下り変調区間におけるビート信号の周波数スペクトルの例を示す図である。

第5図は、同レーダの処理手順を示すフローチャートである。

第6図は、自車両前方の車両の状態と周波数スペクトルの例を示す図である。

25 第7図は、上り変調区間と下り変調区間におけるビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部の信号強度の差の例を示す図である。

第8図は、ビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部のビーム方位および周波数軸上の分布の例を示す図である。

第9図は、突出部グループの方位方向の信号強度プロファイルの例を示す図である。

30 第10図は、連続静止物およびその存在領域の例を示す図である。

第11図は、連続静止物領域中に擬似的に検知された動体物の例を示す図である。

第12図は、連続静止物の領域とその他の検知された物標の位置関係の例を示す図である。

第13図は、連続静止物に関する処理手順を示すフローチャートである。

発明を実施するための最良の形態

この発明の実施形態に係るレーダの構成をブロック図として第1図に示す。

第1図において、1はRFブロック、2は信号処理ブロックである。RFブロック1は、  
5 レーダ測定用の電波を送受信し、送信波と受信波とのビート信号を信号処理ブロック2へ  
出力する。信号処理ブロック2の変調カウンタ11は、結果的にDAコンバータ10から  
三角波信号を発生させるためのカウントを行い、その値をDAコンバータ10へ出力する。  
DAコンバータ10は、それをアナログ電圧信号に変換してRFブロック1のVCO（電  
圧制御発振器）8へ与える。これにより送信波をFM変調する。すなわち、VCO8の発  
10 振信号はアイソレータ7、カプラ6、サーキュレータ5を介して1次放射器4へ供給され  
る。この1次放射器4は、誘電体レンズ3の焦点面または焦点面付近にあって、誘電体レ  
ンズ3は、1次放射器4から放射されるミリ波信号を鋭いビームとして送信する。物標（車  
両など）からの反射波が誘電体レンズ3を介し1次放射器4へ入射されると、受信信号が  
サーキュレータ5を介してミキサ9へ導かれる。ミキサ9には、この受信信号とカプラ6  
15 からの送信信号の一部であるローカル信号とを入力して、その周波数差の信号に相当する  
ビート信号を中間周波信号として信号処理ブロック2のADコンバータ12へ出力する。  
ADコンバータ12は、これをデジタルデータに変換する。DSP（デジタル信号処理装  
置）13は、ADコンバータ12から入力したデータ列をFFT（高速フーリエ変換）処  
理して、後述するように、物標の相対距離および相対速度を算出する。

20 RFブロック1内の16で示す部分は、1次放射器4を誘電体レンズ3の焦点面または  
それに平行な面内を平行移動させるスキャンユニットである。この1次放射器4が設けら  
れている可動部と固定部側との間に0dBカプラを構成している。Mで示す部分は、その  
駆動用モータを示している。このモータによって、例えば100ms周期で-10度から  
+10度の範囲をビーム走査する。

25 信号処理ブロック2内の14は、変調カウンタ11およびスキャンユニット16を制御  
するマイクロプロセッサである。このマイクロプロセッサ14は、スキャンユニット16  
に対してビーム方位を所定角度に向けるとともに、その静止時間内に上り区間と下り区間  
の一山分の三角波でVCO8を変調するように、カウント周期を定める。このマイクロプ  
ロセッサ14が本発明に係る「走査手段」に相当する。マイクロプロセッサ14は、DS  
30 P13が求めた、上り変調区間の周波数スペクトルに現れる突出部と、下り変調区間の周  
波数スペクトルに現れる突出部とのペアを抽出（ペアリング）する。また、車速センサ1  
5は自車速を検出するセンサであり、マイクロプロセッサ14は、この車速センサ15か  
ら自車速を読み取り、静止物に対応したペアを優先的にペアリングする。

第2図は、物標までの距離と相対速度に起因する、送信信号と受信信号の周波数変化の

ずれの例を示している。送信の周波数上昇時における送信信号と受信信号との周波数差がアップビートの周波数  $f_{\text{up}}$  あり、送信信号の周波数下降時における送信信号と受信信号との周波数差がダウンビートの周波数  $f_{\text{down}}$  である。  $\Delta f$  は周波数偏位幅である。この送信信号と受信信号の三角波の時間軸上のずれ（時間差）が、アンテナから物標までの電波の往復時間に相当する。また、送信信号と受信信号の周波数軸上のずれがドップラシフト量であり、これはアンテナに対する物標の相対速度に起因して生じる。この時間差とドップラシフト量によってアップビート  $f_{\text{up}}$  とダウンビート  $f_{\text{down}}$  の値が変化する。すなわち、このアップビートとダウンビートの周波数を検出することによって、レーダから物標までの距離およびレーダに対する物標の相対速度を算出する。

第3図は、レーダの送受信ビームの方位と複数の物標との関係の例を示している。ここで  $B_0$  は自車に搭載されたレーダの正面方向である。  $B+1$ ,  $B+2 \dots$  は、正面から右方向にビーム方位を変異させた時の各ビーム方位を示している。同様に、  $B-1$ ,  $B-2 \dots$  は、正面から左方向にビーム方位を変異させた時の各ビーム方位を示している。

第3図において丸く示している物標  $OB_2$ ,  $OB_5$  は、固定された路側物である。また、四角く表している物標  $OB_1$ ,  $OB_3$ ,  $OB_4$  は、自車の前方に存在する他車である。矢印はそれらの走行方向を示している。

第3図において、  $OB_2$ ,  $OB_5$  等の路側物や路上の駐車車両等の静止物の相対速度は、自車速と同一速度である。そこで、車速センサで求めた自車速のデータを利用してペアリングを行うことにより、ペアリング精度の向上を図る。

渋滞のない通常の走行状態では、レーダが捉える物標はガードレール、標識、防音壁、街灯等の静止物の数の方が多い。また、走行している車両も渋滞時以外は所定の車間距離を保って走行していることが多いため、2台の車両が静止物と同程度の周波数差（アップビート周波数とダウンビート周波数の差）に相当する間隔になるような状況はほとんど生じない。

そこで、静止物に対応した上り変調区間と下り変調区間の周波数スペクトルに表れる突出部の周波数差を自車速に基づいて逆算し、その周波数差に対応するペアをまず抽出し、その後、残った突出部同士の中でペアリングを行うことによって動体物の物標の距離・速度を算出する。

第4図は、上り変調区間と下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルの例を示している。ここで実線は上り変調区間でのビート信号の周波数スペクトル、破線は下り変調区間でのビート信号の周波数スペクトルである。第4図に示した周波数範囲では、上り変調区間でのビート信号に3つの突出部が、下り変調区間のビート信号に2つの突出部がそれぞれ生じている。そして、この時、自車速  $V$  が  $100 \text{ km/h}$  である時、変調信号の中心周波数  $f_0$  を、  $f_0 = 76.5 \text{ GHz}$  とすれば、上り変調区間でのビート信号の周波数と、

下り変調区間でのビート信号の波数との差は次のようになる。

$$\begin{aligned} f_{BU} - f_{BD} &= 4 * f_0 * V \\ &= 28.3 \text{ kHz} \end{aligned}$$

ここで、 $c$ は光速である。

- 5 第4図に示した例では、上り変調区間でのビート信号の周波数スペクトルに現れる2つの突出部と下り変調区間ビート信号の周波数スペクトルに現れる2つの突出部とが28.3 kHzの周波数差を持つため、これらをそれぞれペアとして抽出する。すなわち2つの静止物が検知できる。

- 10 但し、静止物に対応する周波数差となる突出部同士をペアとして抽出するだけでは次のような問題が生じる。

上述の例で、周波数偏位幅  $\Delta f = 300 \text{ MHz}$ 、変調周期の逆数すなわち変調周波数  $f_m$  が  $500 \text{ Hz}$ 、2台の車両が約14.1 m間隔で  $100 \text{ km/h}$  で走行している時に、ビート信号の周波数差  $f_B (= f_{BU} - f_{BD})$  は、

$$\begin{aligned} f_B &= 4 * R * f_m * \Delta f / c \\ 15 \quad &= 4 * 14.1 * 500 * 3.0 * 10^8 / 3.0 * 10^8 \\ &= 28.2 \text{ kHz} \end{aligned}$$

ここで、 $R$ は距離、 $c$ は光速である。

この関係から、この2台の車両の反射波による突出部のピーク周波数間隔が静止物により生じる周波数差に略一致することになる。

- 20 第6図はその例について示している。第6図は上り変調区間と下り変調区間について、ビート信号の周波数スペクトルと2つの車両の状態を示している。(A)は  $0 \text{ km/h}$  の車両すなわち静止車両によって生じるスペクトルを、また、(B)は自車両から所定距離離れた前方を、2つの車両が車間距離14.1 mで  $100 \text{ km/h}$  で走行している時のスペクトルを示している。

- 25 このように2つの物標により生じる2つの突出部同士のペアリングを行う際、静止物に対応する周波数差28.3 kHzの組合せとなる突出部同士を優先的にペアとして抽出してしまうおそれがある。

また、その他の状況として、急なカーブの存在する所や、危険な走行を行う車両が存在する場合等においても、走行物と静止物とを認識し誤るおそれが生じる。

- 30 そこで、上り変調区間と下り変調区間でのビート信号の周波数差が静止物により生じる周波数差の関係になる組合せだけでペアリングするのではなく、よりペアらしいものをペアとして抽出するように次のような処理を行う。

第5図は、第1図に示したDSP13およびマイクロプロセッサ14の処理手順を示すフローチャートである。まず、車速センサ15から自車速のデータを読み取る( $s1$ )。



続いて、スキャンユニットの制御によって、ビームを初期方位に向ける（s 2）。その状態で、A/Dコンバータにより変換されたビート信号のデジタルデータを所定のサンプリング数だけ取得し、それについてFFT処理する（s 3→s 4）。

5 続いて、周波数スペクトルの信号強度が山型に突出する部分を検出し、そのピーク周波数およびピーク周波数における信号強度を抽出する（s 5）。

その後、前回の隣接するビーム方位において抽出したピーク周波数およびその信号強度を参照して、今回のビーム方位におけるピーク周波数と、その信号強度をどのグループに入れるかを判定する（s 6）。すなわち、ピーク周波数の周波数差が一定周波数以内であるものをグルーピングする。

10 その後、ビーム方位をビーム1本分変位させ、同様の処理を行う（n 7→s 8→s 3→・・・）。

以上の処理を最終ビームまで繰り返し行うことによって、方位方向に所定幅広がる探知範囲について、上り変調区間と下り変調区間についてのビーム方位毎のピーク周波数スペクトルを求める。

15 続いて、各グループの、代表方位、代表ピーク周波数、代表信号強度をペア候補、方位方向のレベルプロファイルを求める（s 9）。例えばビーム方位方向と周波数軸方向に広がるグループの中心方位を代表方位とし、その方位において周波数軸上に広がる周波数範囲の中心を代表ピーク周波数とし、その代表ピーク周波数における信号強度を代表信号強度とする。また、グループの代表周波数における方位方向の信号強度変化を信号強度プロファイルとしてを求める。これらの各グループの代表値を上り変調区間と下り変調区間についてそれぞれ求める。

その後、ペア候補のうち静止物に対応した周波数差の関係にあるペアが優先的にペアとなるように、一致度の重み付けを行った後、ペアリングを行う（s 10→s 11）。

25 ここで、信号強度の一致度をMa、方位の一致度をMd、信号強度プロファイルの一致度をMcとし、ペアらしさを表すペア評価値の重みをmとすると、ペア評価値Eは

$$E = m (M a * M d * M c) \quad \dots (1)$$

として表される。これらの一致度Ma, Md, Mcは0～1の係数、重みmは1以上の値である。

30 ペア候補として抽出された突出部グループの代表値の全ての組合せについて、このペア評価値Eを求め、その値が最大となるものから順にペアとする。上記重みmは、静止物に対応する周波数差となるペアに対して、1を超える大きな値を与える。その他のペアに対してはm=1とする。

上述の例では、信号強度の一致度、方位の一致度、信号強度プロファイルの一致度に対して重みmを掛けることによってペア評価値Eを求めるようにしたが、静止物に対応する

周波数差の組合せが優先的として抽出されるように、上記3つの一致度を個別に修正するようにしてもよい。

第7図は信号強度の一致度を修正する例について示している。ここでA、Bは上り変調区間でのビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部、 $\alpha$ 、 $\beta$ は下り変調区間でのビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部である。ここで、第7図に示した例では、 $\alpha$ とAとの信号強度の差は3 dB、 $\alpha$ とBとの信号強度の差は1 dBである。しかし、 $\alpha$ とAとの組合せは、静止物に対応する周波数差であるので、その信号強度の差を3 dBだけ小さくして信号強度の一致度を求める。したがって、 $\alpha$ とAとは信号強度の差が修正後に0 dBとなって、 $\alpha$ とBとの組合せより、 $\alpha$ とAとの組合せが優先される。修正後の信号強度一致度を $M a'$ とすれば、全体のペア評価値Eは、

$$E = (M a' * M d * M c) \quad \dots (2)$$

で表される。

第8図は方位の一致度を修正する例について示している。第8図の(A)は、方位の異なるビーム毎の上り変調区間でのビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部のピーク周波数を示す図、(B)は、下り変調区間でのビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部のピーク周波数を示す図である。ここで横軸にビーム方位、縦軸に周波数スペクトルに含まれる突出部の周波数を採って直角座標で表している。

この例では、(A)に示すように上り変調区間で、ビーム方位 $B_j$ および周波数 $F_a$ を中心として、方位方向および周波数軸方向に突出部の広がったグループ $G_{u1}$ が生じている。また、(B)に示すように下り変調区間でビーム方位 $B_i$ および周波数 $F_b$ を中心として、方位方向および周波数軸方向に突出部の広がったグループ $G_{d1}$ が生じている。また、下り変調区間でビーム方位 $B_k$ および周波数 $F_c$ を中心として、方位方向および周波数軸方向に突出部の広がったグループ $G_{d2}$ が生じている。

ここで、グループ $G_{u1}$ の代表周波数 $F_a$ と、グループ $G_{d2}$ の代表周波数 $F_c$ との周波数差が、静止物に対応する周波数差であるとき、グループ $G_{u1}$ の代表方位 $B_j$ とグループ $G_{d2}$ の代表方位 $B_k$ との方位角度差が $\pm 1.0^\circ$ 以内のものについては同一方位であるものとみなす。グループ $G_{u1}$ の代表周波数 $F_a$ とグループ $G_{d1}$ の代表周波数 $F_b$ との周波数差は、上記静止物に対応する周波数差ではないので、両グループの代表方位の角度差は $B_j$ と $B_i$ との差のまま扱う。

このようにして方位の一致度について修正を行う。この時の修正後の方位一致度を $M d'$ とすれば、全体のペア評価値Eは、

$$E = (M a * M d' * M c) \quad \dots (2)$$

で表される。

第9図は、信号強度プロファイルの一致度を修正する例について示している。ここでグ

ループG u 1 とG d 1 とのf l 波数差が静止物に対応する周波数差であるので、両者の信号強度プロファイルの一致度を高める方向に修正する。たとえば信号強度プロファイルの一致度を相関係数として求める場合に、1.0との差を一定の割合で近づけた値（例えば1/2）で評価する。例えばグループG u 1 とG d 1 との信号強度プロファイルの相関係数が0.7、G u 1 とG d 2 との信号強度プロファイルの相関係数が0.8である時、前者は $0.7 + (1 - 0.7) / 2 = 0.85$ として、信号強度プロファイルの一致度を高める。

この時の修正後の信号強度プロファイルの一致度をM c ' とすれば、全体のペア評価値Eは、

$$E = (M a * M d * M c') \quad \dots (3)$$

で表される。

次に、第2の実施形態に係るレーダにおける処理内容を第10図～第13図を参照して説明する。

第10図は第1の実施形態で示した方法により抽出したペアにより算出した各物標の位置を示している。黒丸は各物標の位置である。例えばガードレール、防音壁、中央分離帯、建物の壁面等の連続路側物であれば、第10図の(A)に示すように静止物が近接して複数個検知される。このような連続する静止物を連続静止物として判定する。第10図の(A)に示す例では、2つの連続静止物A 1, A 2を判定する。

静止物が近接しているかどうかの判断は、所定距離、所定方位角度範囲内に検知された静止物をグループ化していくことにより行う。例えば第10図の(B)に示すように、ある1つの静止物O B aから所定距離所定方位角度範囲内に存在する静止物O B bが存在すれば、それを同一グループとみなす。次に、この静止物O B bについて同様の処理を行い、次々とグループ化する。

この処理は、第10図の(C)に示すように直交座標上で行ってもよい。すなわち、直交座標上で所定距離範囲内に存在する静止物を逐次グループ化してもよい。

このように連続静止物として判定された領域は、ガードレール、防音壁、中央分離帯、建物の壁面等であるので、普通はその領域内に動体物は存在し得ない。したがって、ペアとして抽出した周波数差から物標の位置および速度を算出した結果、上記連続静止物の領域内に動体物が擬似的に存在することとなった場合、そのペアはミスペアリングであったものとみなすことができる。例えば第11図に示すように、連続静止物の領域A 1内に擬似的に存在する速度30 km/h, 80 km/hの動体物はミスペアリングによるものとみなす。同様に、連続静止物の領域A 2内に擬似的に存在する速度20 km/hの動体物はミスペアリングによるものとみなす。

なお、現実には連続静止物の領域内に動体物が存在し、その探知結果を除去しても、道路

上の走行物体の検出確率等に影響を与えることはない。

また、連続静止物の領域に前方に擬似的に検知された物標に関しては、例えば中央分離帯の向こう側の車線（対向車線）を走行している車両であったり、防音壁やトンネルの壁面等による鏡像であることが多いので、その探知結果も除去する。例えば第12図において物標OBdは現実には自車両の前方を走行する車両であるが、OBdは連続静止物の領域A2によるOBdの鏡像であるか、A2が中央分離帯である時にその反対車線を逆走する車両である。したがって、このOBdに関する探知結果は除去し、ホスト装置へは出力しない。

なお、道路上に存在する標識、陸橋等が静止物として検出される場合があるので、自車両の進行方向に存在する連続静止物より遠方の物標に関してはこの除去処理は行わない。なお、自車両の進行方向は、ステアリングホイールの操舵角、ヨーレート、カーナビ等の情報から検出することができる。

第13図は上述の処理手順を示すフローチャートである。この処理は第1の実施形態で第5図に示した処理手順に続いて行うものである。

まず、上述した連続静止物の判定を行い、その存在する領域を求める（s21→s22）。続いて、その連続静止物の領域内に擬似的に動体物が存在することになるか否かを判定する（s23）。この連続静止物の領域内に動体物が擬似的に存在することになるような組み合わせ（ペアリング）をミスペアリングとして扱い、そのようなペアリングを避けるように再度ペアリングを行う（s24）。

また連続静止物の領域より遠方に動体物が擬似的に存在する場合に、その物標の検知結果を除去する（s25）。その後、新たな探知結果のデータを作成し、ホスト装置へ出力する（s26）。

以上のようにこの発明によれば、静止物に対応した上り変調区間と下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部の周波数差の組合せとなるペアを優先的に抽出するようにしたので、静止物の検知が容易となり、静止物以外の、例えば前方の走行車両の探知がより確実に行えるようになる。

また、この発明によれば、上り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる第1突出部と、下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる第2突出部との信号強度の一致度について静止物に対応した周波数差の関係にあるペアについて信号強度の一致度に重みをつけるようにしたことにより、ミスペアリングとなる確率が相対的に抑えられ、静止物によるペアをより確実に抽出できるようになる。

また、この発明によれば、送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させるようにし、前記第1突出部と前記第2突出部との方位の一致度を求め、該一致度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、静止物に対応した周波数差の関係にあるペアについ

て方位の一致度に高い重みをつけるようにしたことにより、ミスペアリングとなる確率が相対的に抑えられ、静止物によるペアをより確実に抽出できるようになる。

同様に、方位方向の信号強度プロファイルの一致度の高いものを優先してペア抽出を行う場合にも、静止物に対応した周波数差の関係にあるペアについて方位の一致度に高い重みをつけるようにしたことにより、ミスペアリングとなる確率が相対的に抑えられ、静止物によるペアをより確実に抽出できるようになる。

また、この発明によれば、静止物に対応する周波数差の関係となるペアの方位方向または距離方向の連続性に基づいて連続静止物を判定するようにしたので、探知物標の大多数を占める連続静止物の存在領域を確実に検知でき、相対的に前方の走行車両等の動体物を確実に検知できるようになる。

また、この発明によれば、前記連続静止物の存在領域に擬似的に動体物が検知された時、対応するペアの抽出が誤りであったものと判定するようにしたので、ペア抽出の誤りがより確実に抑えられる。

また、この発明によれば、前記連続静止物より遠方に検知した物標については、その結果を出力しないようにしたので、探知した物標のうち、実質的に問題となる物標のみをホスト装置へ出力することができ、全体のデータ処理量を削減でき、探知結果に基づく処理を高速化できる。

#### 産業上の利用可能性

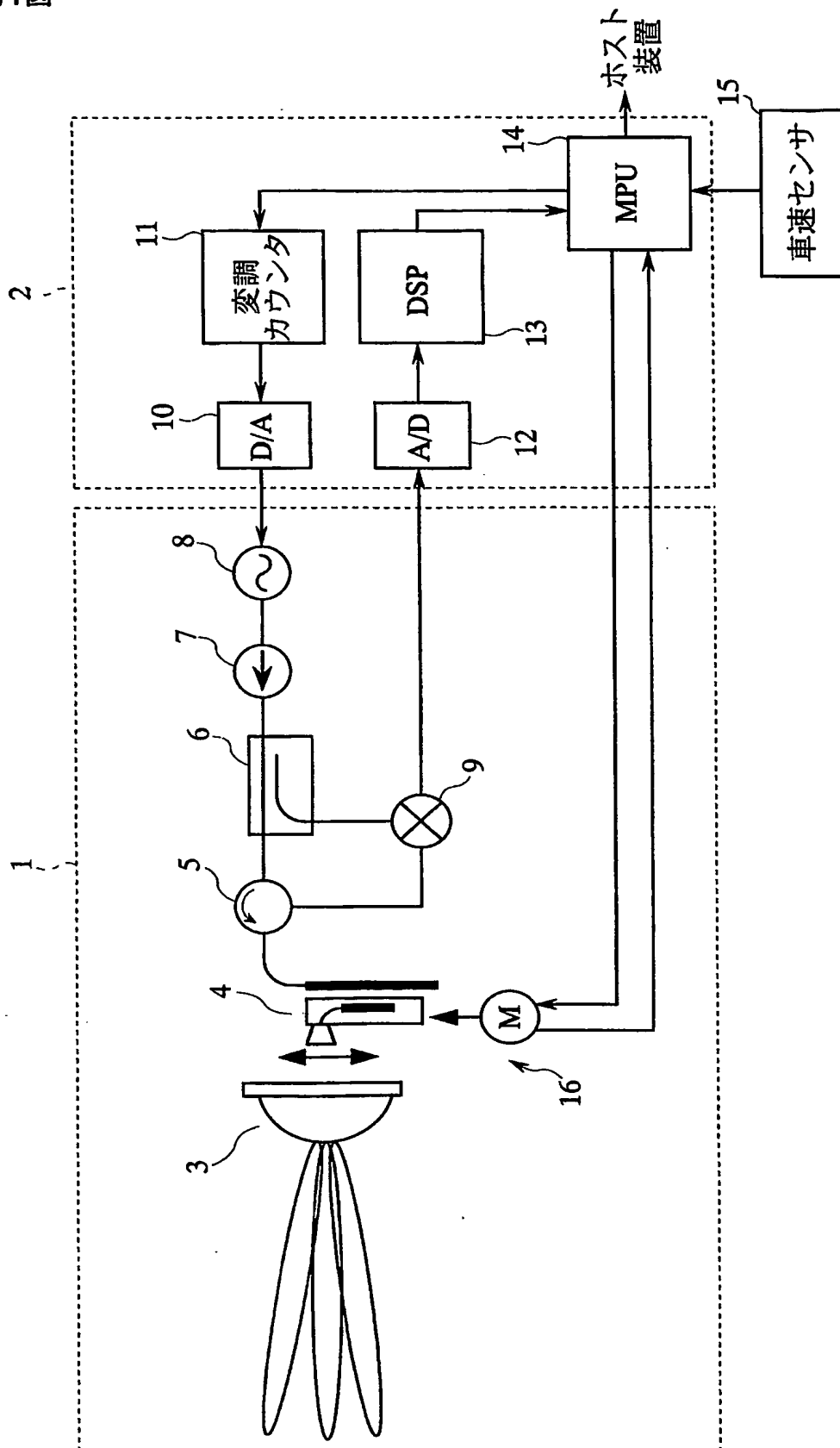
以上のように、本発明にかかるレーダは、静止物の検知が容易となり、静止物以外の、例えば前方の走行車両の探知がより確実に行えるレーダとして有用である。

## 請求の範囲

1. 周波数が次第に上昇する上り変調区間と、周波数が次第に下降する下り変調区間とを交互に繰り返す送信信号を送信し、物標からの反射信号を含む受信信号を受信する送受信手段と、前記送信信号と前記受信信号との周波数差の信号であるビート信号の周波数スペクトルに関するデータを求める周波数分析手段と、同一物標に起因して生じた、前記上り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる第1突出部と、前記下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる第2突出部とのペアを抽出するペア抽出手段と、該ペアをなす2つの突出部の周波数に基づいて、物標の相対距離・相対速度の少なくとも一方を検知する手段とを備えたレーダにおいて、当該レーダが搭載された移動体の移動速度のデータを入力する手段を設け、前記ペア抽出手段が、前記移動速度のデータに基づき、静止物に対応した、上り変調区間と下り変調区間のビート信号の周波数スペクトルに現れる突出部の周波数差を逆算するとともに、該周波数差に対応するペアを優先して抽出するようにしたレーダ。
2. 前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との信号強度の一致度を求め、該一致度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記信号強度の一致度に高い重みをつけるようにした請求項1に記載のレーダ。
3. 前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との方位の一致度を求め、該一致度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記方位の一致度に高い重みをつけるようにした請求項1に記載のレーダ。
4. 前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との方位の一致度を求め、該一致度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記方位の一致度に高い重みをつけるようにした請求項2に記載のレーダ。
5. 前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との方位方向の信号強度プロファイルの相関度を求め、該相関度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記相関度に高い重みをつけるようにした請求項1に記載のレーダ。

6. 前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との方位方向の信号強度プロファイルの相関度を求め、該相関度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記相関度に高い重みをつけるようにした請求項2に記載のレーダ。
7. 前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との方位方向の信号強度プロファイルの相関度を求め、該相関度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記相関度に高い重みをつけるようにした請求項3に記載のレーダ。
8. 前記送信信号のビーム方位を所定走査範囲に亘って変化させる走査手段を備え、前記ペア抽出手段は、前記第1突出部と前記第2突出部との方位方向の信号強度プロファイルの相関度を求め、該相関度の高い組み合わせを優先してペアの抽出を行い、前記周波数差の関係となるペアについての前記相関度に高い重みをつけるようにした請求項4に記載のレーダ。
9. 前記周波数差の関係となるペアが、方位方向にまたは距離方向に所定数連続した場合に、それらを連続静止物と判定する手段を設けた請求項1～8に記載のレーダ。
10. 前記連続静止物の存在領域に、前記周波数差に対応しないペアによる物標を検知したとき、当該ペアの抽出が誤りであるものとして判定する手段を設けた請求項1～8に記載のレーダ。
11. 前記連続静止物の存在領域に、前記周波数差に対応しないペアによる物標を検知したとき、当該ペアの抽出が誤りであるものとして判定する手段を設けた請求項9に記載のレーダ。
12. 前記連続静止物より遠方に検知した物標に関しては、当該検知結果を出力しない手段を設けた請求項1～8に記載のレーダ。
13. 前記連続静止物より遠方に検知した物標に関しては、当該検知結果を出力しない手段を設けた請求項9に記載のレーダ。
14. 前記連続静止物より遠方に検知した物標に関しては、当該検知結果を出力しない手段を設けた請求項10に記載のレーダ。
15. 前記連続静止物より遠方に検知した物標に関しては、当該検知結果を出力しない手段を設けた請求項11に記載のレーダ。

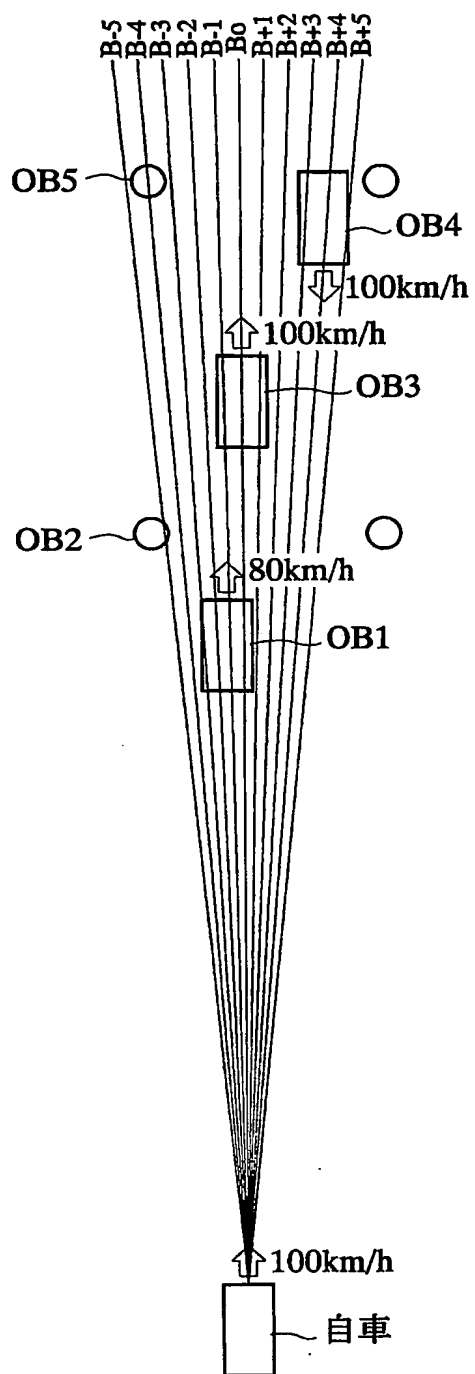
第1図



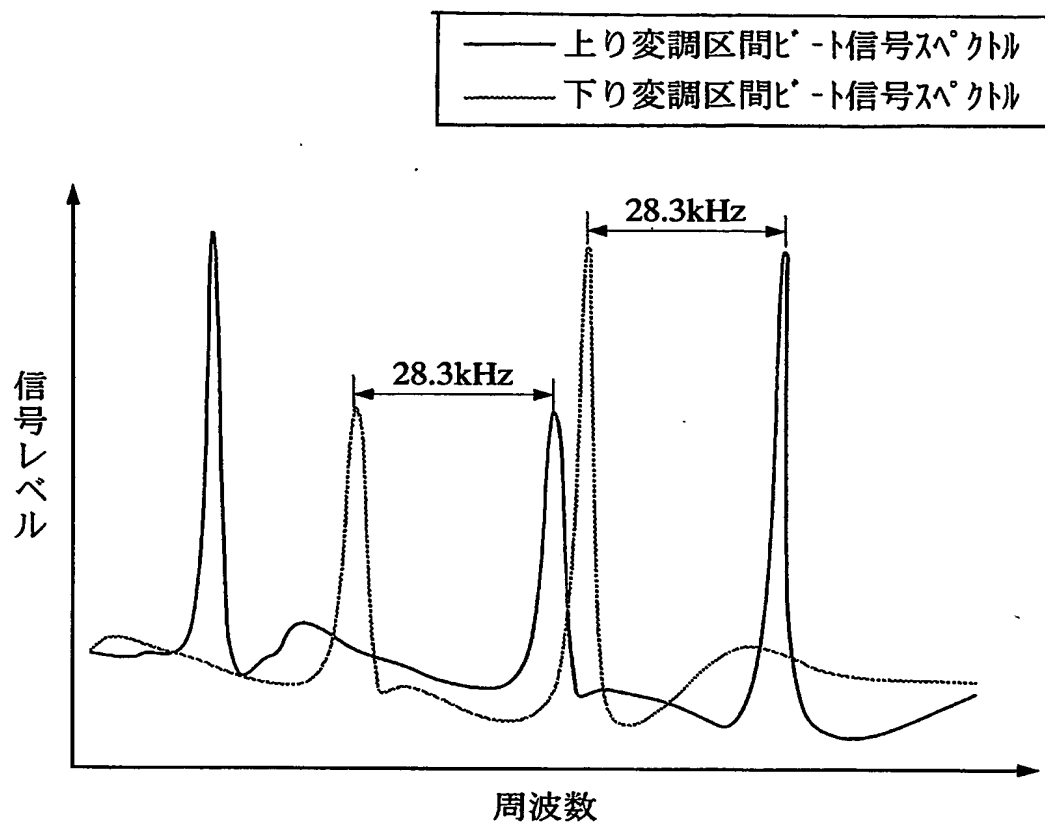




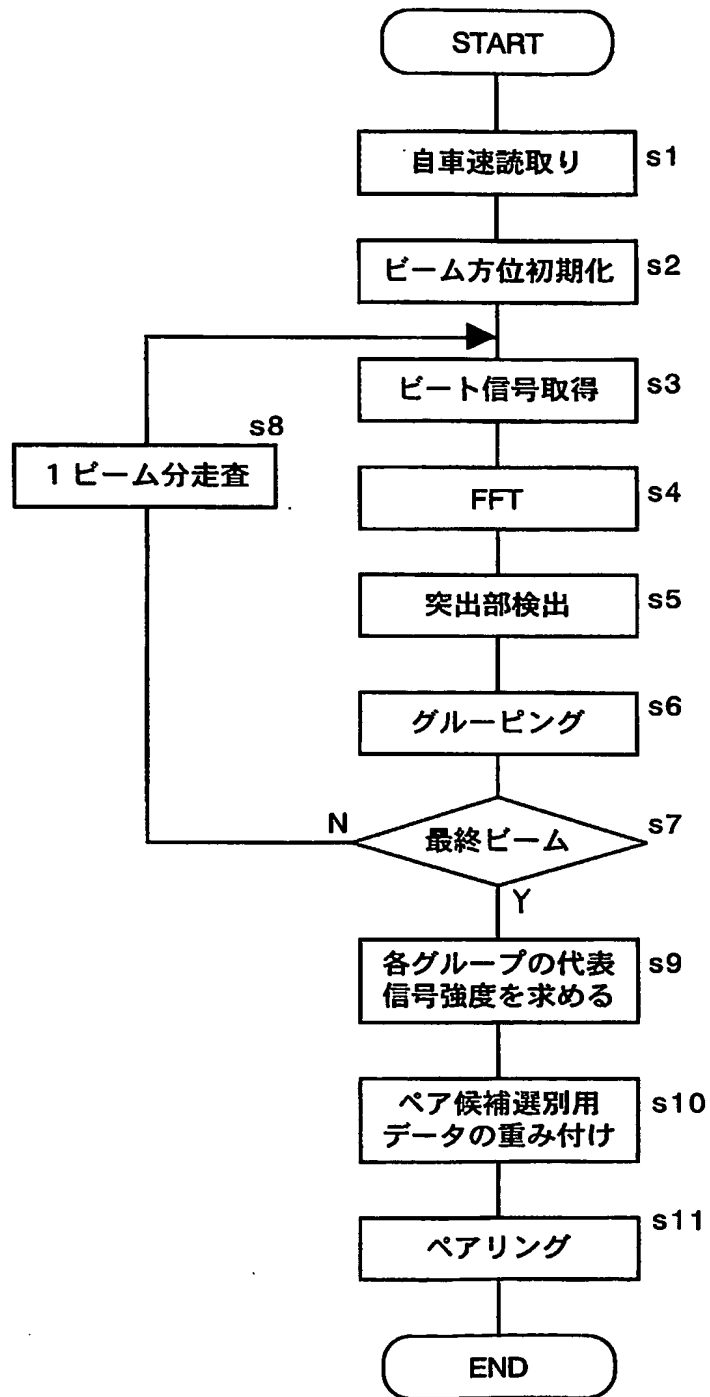
第3図



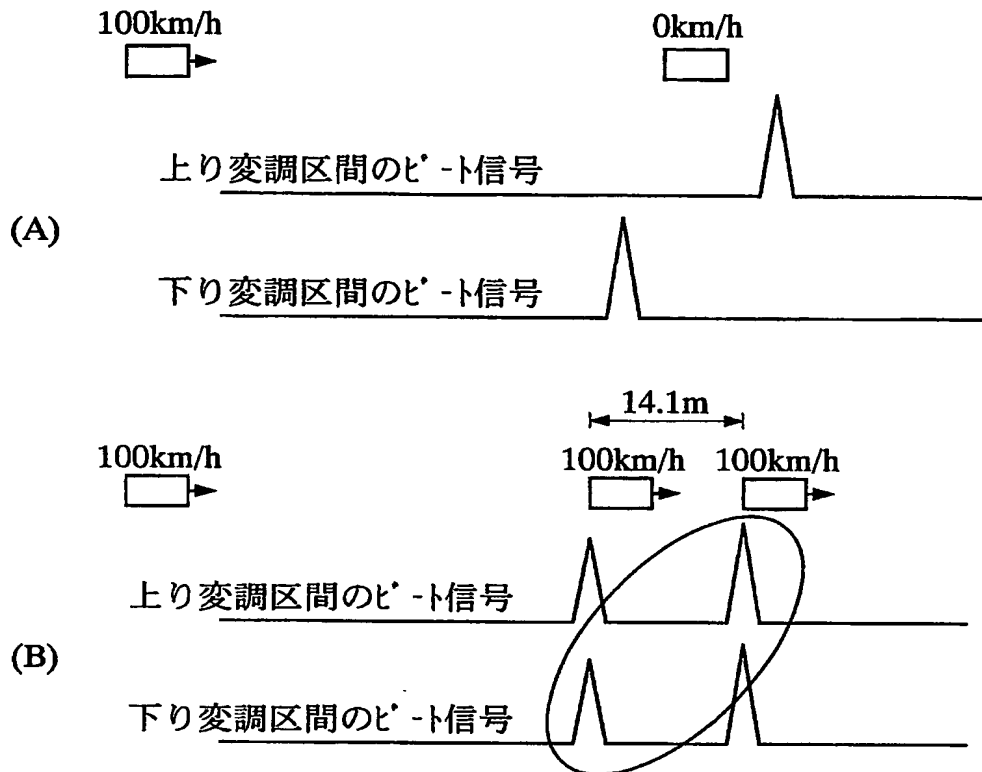
第4図



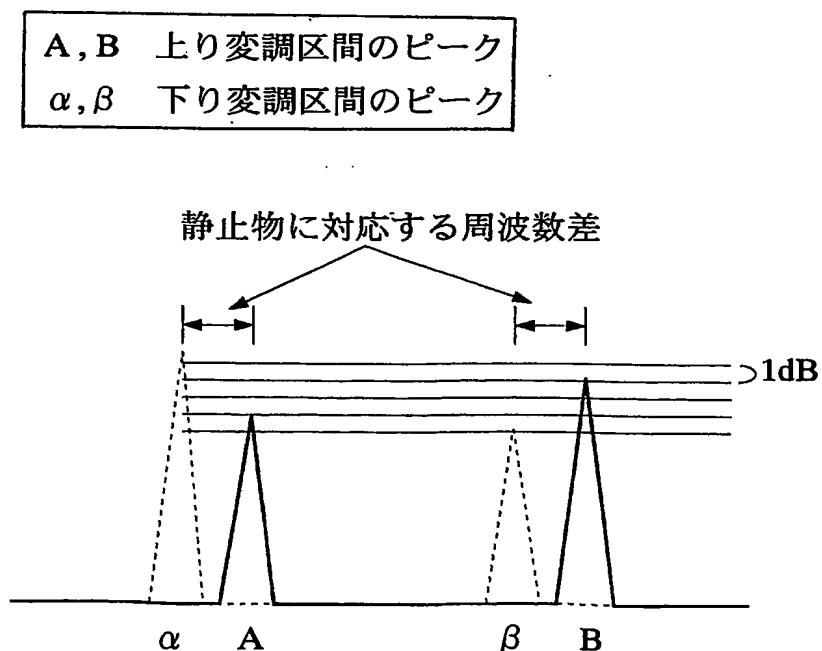
第5図



第6図

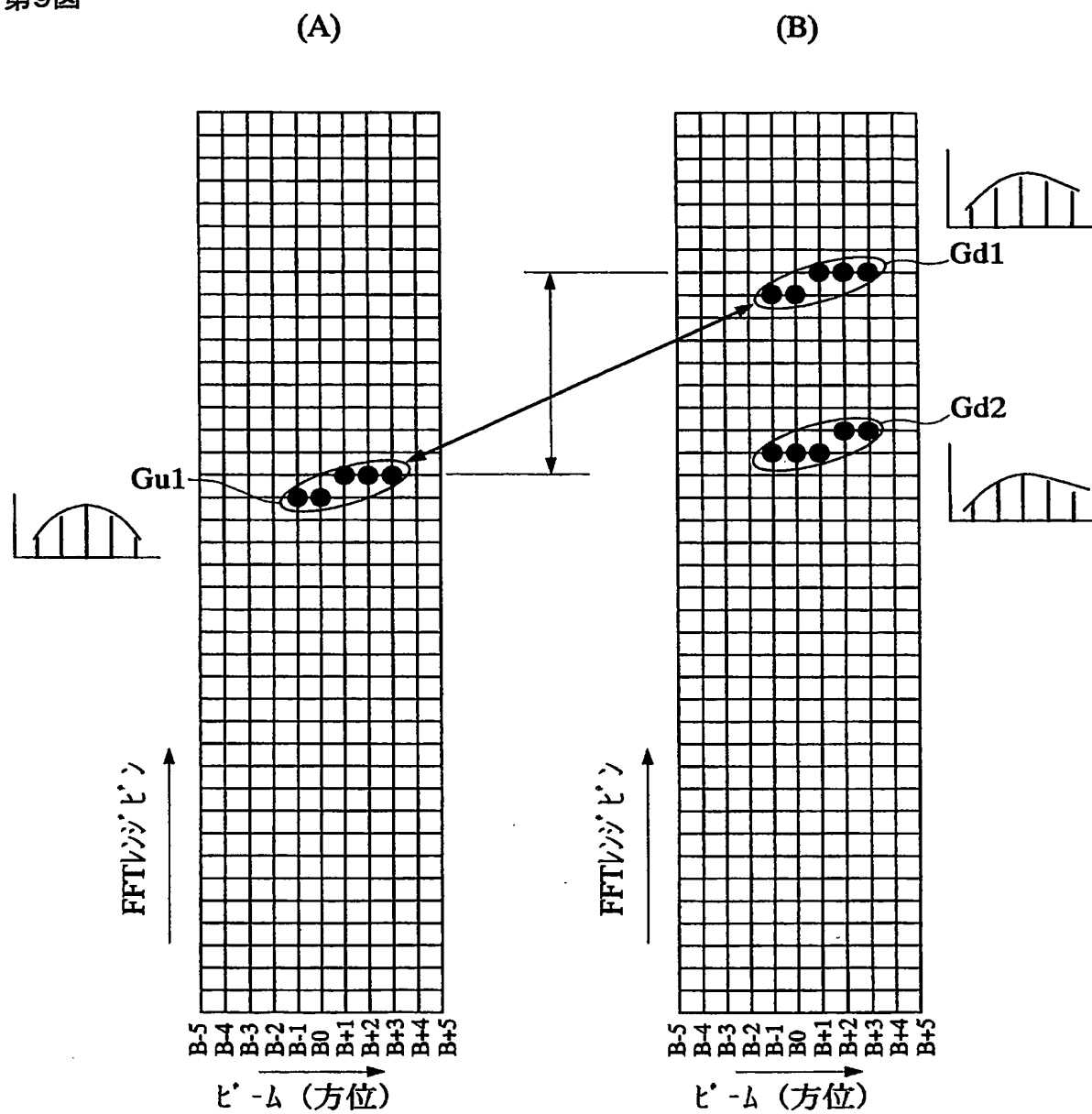


第7図

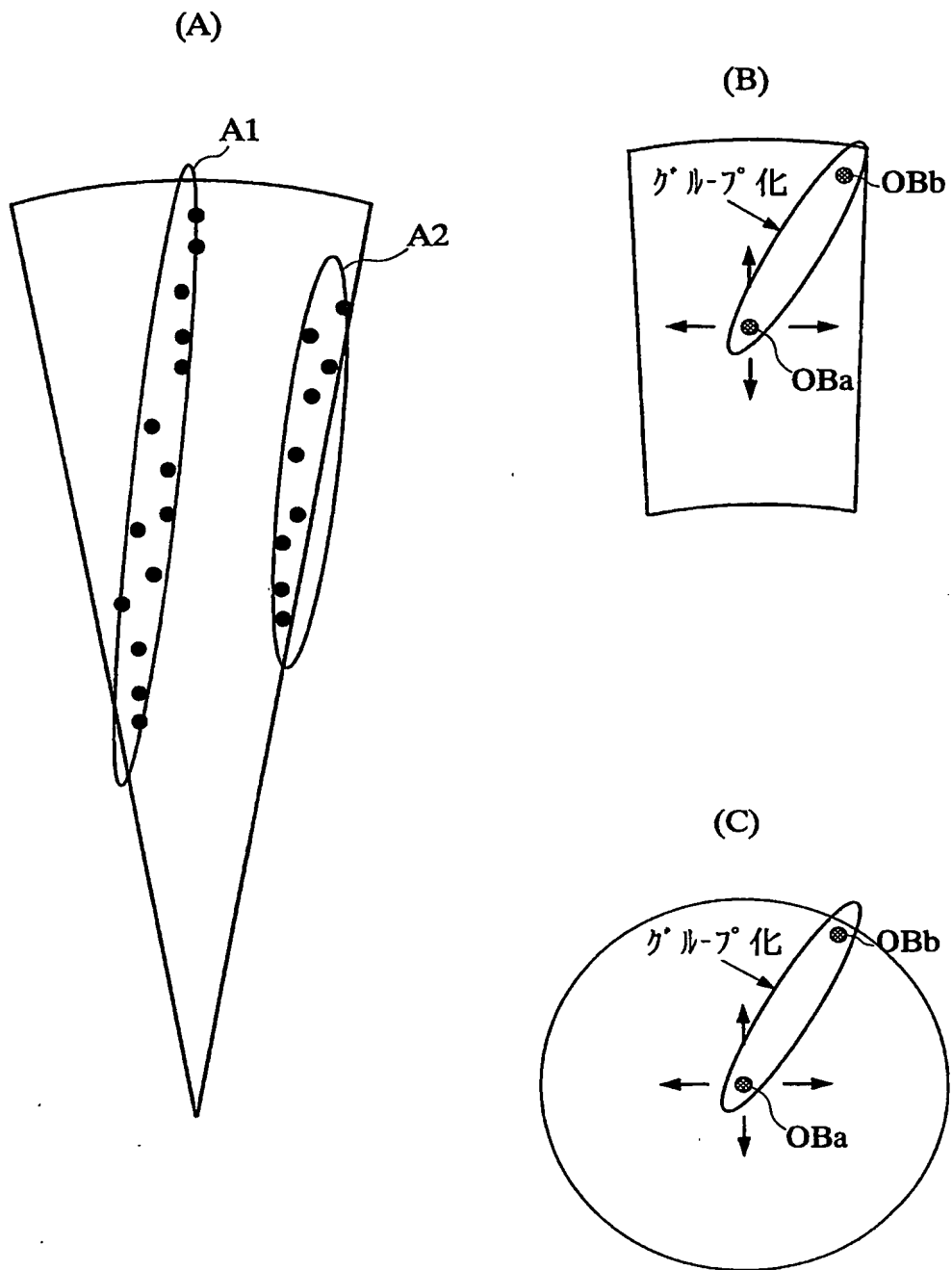




第9図

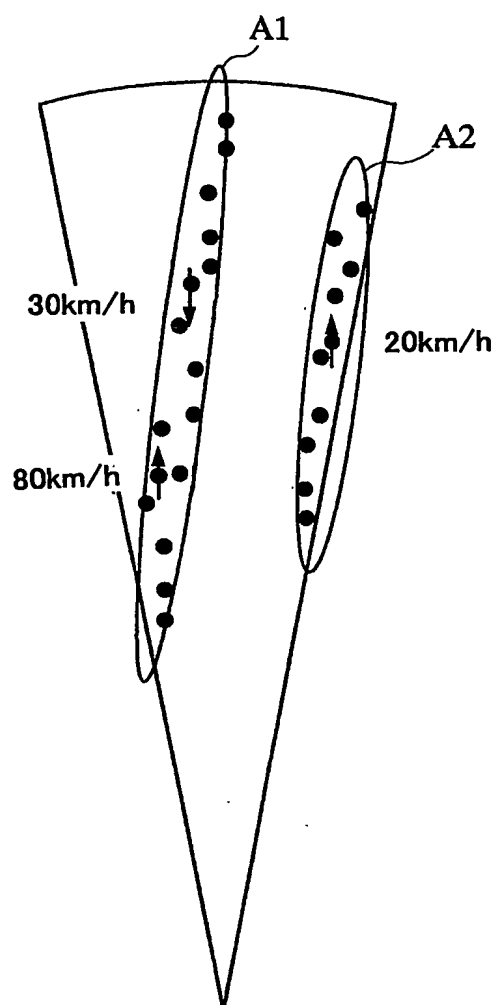


第10図

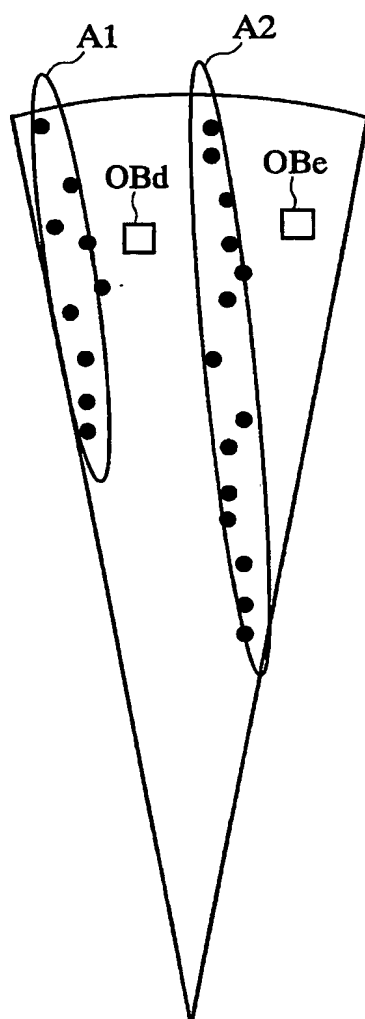




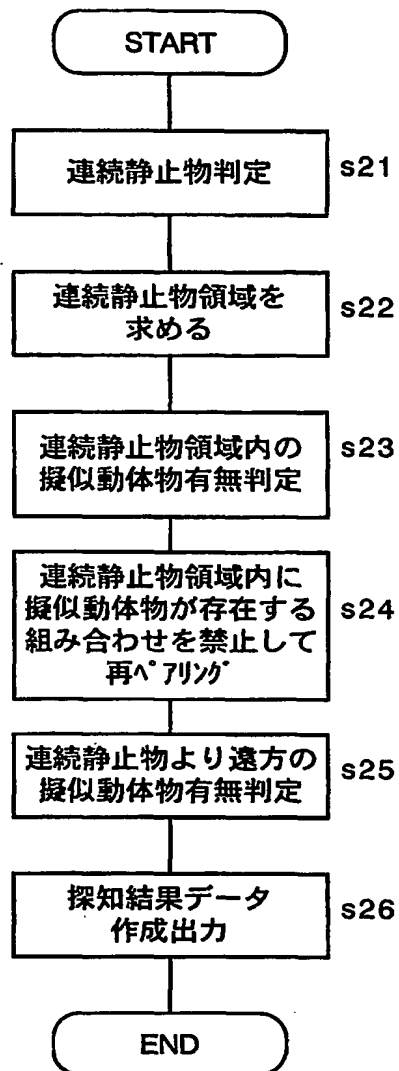
第11図



第12図



第13図



# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.  
PCT/JP03/06373

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
Int.Cl<sup>7</sup> G01S13/34, 13/93

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl<sup>7</sup> G01S7/00-7/42, 13/00-13/95, G08G1/00-9/02, B60R21/00-21/34

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1926-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2003
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2003	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2003

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X Y A	JP 7-98375 A (Toyota Motor Corp.), 11 April, 1995 (11.04.95), Full text; all drawings (Family: none)	1 2-9 10-15
Y A	JP 11-271430 A (Toyota Central Research And Development Laboratories, Inc.), 08 October, 1999 (08.10.99), Full text; all drawings (Family: none)	2-9 10-15
Y A	JP 11-271433 A (Toyota Central Research And Development Laboratories, Inc.), 08 October, 1999 (08.10.99), Full text; all drawings (Family: none)	2-9 10-15

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C. ☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier document but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family
---	--

Date of the actual completion of the international search  
11 June, 2003 (11.06.03)

Date of mailing of the international search report  
24 June, 2003 (24.06.03)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/06373

## C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	JP 2000-65921 A (Toyota Motor Corp.), 03 March, 2000 (03.03.00), Page 5, right column, lines 10 to 26; all drawings & US 6072422 A                      & EP 981059 A2	5-9 10-15
Y A	JP 11-211811 A (Honda Motor Co., Ltd.), 06 August, 1999 (06.08.99), Full text; all drawings & EP 932052 A2                      & US 6140954 A	9 10-15
A	JP 5-142338 A (Fujitsu Ten Ltd.), 08 June, 1993 (08.06.93), Full text; all drawings (Family: none)	10,11

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl. 7 G01S 13/34, 13/93

## B. 調査を行った分野

## 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl. 7 G01S 7/00-7/42, 13/00-13/95

G08G 1/00-9/02

B60R 21/00-21/34

## 最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1926-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-2003年

日本国登録実用新案公報 1994-2003年

日本国実用新案登録公報 1996-2003年

## 国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X	JP 7-98375 A (トヨタ自動車株式会社)	1
Y	1995. 04. 11 全文, 全図 (ファミリーなし)	2-9
A		10-15
Y	JP 11-271430 A (株式会社豊田中央研究所)	2-9
A	1999. 10. 08 全文, 全図 (ファミリーなし)	10-15
Y	JP 11-271433 A (株式会社豊田中央研究所)	2-9
A	1999. 10. 08 全文, 全図 (ファミリーなし)	10-15
Y	JP 2000-65921 A (トヨタ自動車株式会社)	5-9
A	2000. 03. 03 第5頁, 右欄, 第10-26行目, 全図 & US 6072422 A & EP 981059 A2	10-15

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に関する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

11. 06. 03

国際調査報告の発送日

24.06.03

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

神谷 健一



2S

9705

電話番号 03-3581-1101 内線 3257

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y	JP 11-211811 A (本田技研工業株式会社)	9
A	1999. 08. 06 全文, 全図	10-15
	& EP 932052 A2 & US 6140954 A	
A	JP 5-142338 A (富士通テン株式会社)	10, 11
	1993. 06. 08 全文, 全図 (ファミリーなし)	